【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第２部門第５区分
【発行日】平成24年12月6日(2012.12.6)

【公表番号】特表2009-520634(P2009-520634A)
【公表日】平成21年5月28日(2009.5.28)
【年通号数】公開・登録公報2009-021
【出願番号】特願2008-546531(P2008-546531)
【国際特許分類】
Ｂ６０Ｇ　17/015　(2006.01)
Ｂ６０Ｇ　17/018　(2006.01)
Ｂ６０Ｇ　21/055　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ６０Ｇ　17/015　Ｚ
Ｂ６０Ｇ　17/018
Ｂ６０Ｇ　21/055

【誤訳訂正書】
【提出日】平成24年10月22日(2012.10.22)
【誤訳訂正１】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００２９
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００２９】
また、状態フィードバックのゲインは、Ｇ＝（$G_1 G_a + G_1 T_a$）で与えられる。システムダイナミックレンジは変えずに、単に外乱ｄの除去を行うため、G_1＝（０００）となる。そのため、結局、

$$G = \left(0\ 0\ 0\ \frac{\omega_n^2}{G_n} \right)$$

となる。したがって、外乱除去のための制御は、

$$u_{rejection} = -\frac{\omega_n^{\ 2}}{G_n}\hat{d}$$

で表される。
【誤訳訂正２】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００３１
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００３１】
図３に示す実施形態では、アンチロールシステム１０は、前述のような外乱除去手段と同時に、フランス国特許出願第０５０７１１３号に記載されているような、横方向加速度または前輪の操舵角に応じて、車両の動的および静的ロール応答を設定する開ループ制御を行う。そのため、制御ユニット１１は、トルク設定値μ_cが入力ブロック２４に再びループバックされる点を除いて、前記実施形態の場合と同じデータを入力側に受ける状態オ

ブザーバ２５と、入力側に横方向加速度γ_Tおよび運転状態データ「状況」を受け、出力側に制御トルクμ_{ff}を出力する外乱除去モジュール２８とを備える。制御ユニット１１は、制御トルクμ_{ff}とトルク設定値「$\mu_{除去}$（$\mu_{rejection}$）」を入力する加算器２９を備え、その２つの値を合計して出力側にトルク設定値μ_cを出力する。

【誤訳訂正３】
【訂正対象書類名】特許請求の範囲
【訂正対象項目名】請求項４
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【請求項４】
モジュール（２６）は、
少なくともフィードバックされたトルク設定値μ_c及び前記車両の速度に基づいて、車両の動的及び静的横揺れ（ロール）応答を制御するトルク設定値μ_{ff}を生成する外乱除去モジュール（２８）と、
前記横揺れ（ロール）の状態に基づいて生成されたトルク設定値$\mu_{rejection}$とトルク設定値μ_{ff}との加算結果を、トルク設定値μ_cとして出力する加算器（２９）と、を備える、
請求項１に記載の車両のロール制御装置。